



NOTICE OF REASONS FOR REJECTION

No. of Patent Application: Japanese Patent Application No.
2002-334970

5 Drafting Date: January 16, 2007

Examiner of Japan Patent Office: Norikazu Arai 8937 5H00

Agent of Patent Applicant: Mr. Michizo Isono

Applied Articles of Japan Patent Law: Paragraph 2 of
Article 29, and Article 36

10

This Application should be rejected due to the reasons described below. If you want to make any comment on this matter, you are requested to submit a written Argument within 60 days counting from the mailing date of this Notice.

15

Reasons

[Reason 1]

The inventions according to claims shown below of this application are inventions which could easily have been made,
20 prior to the filing of the patent application, by a person with ordinary skill in the art to which the inventions pertain, on the basis of an invention or inventions which were described in the distributed publications indicated below or made available to the public through electric telecommunication
25 lines in Japan or elsewhere, and are not patentable under provisions in Japanese Patent Law, Article 29, Paragraph 2.

NOTE (For Cited references, refer to List of Cited References)

- Claims 1, 3 and 5-9
- Cited references 1-3

5 • Remarks

(1) Cited reference 1 (see paragraphs 0024-0026) describes a moving object detection device in which an object distance at which a moving object exists is set based on distance

10 information and movement information (a parallax of a taken image is the largest); an object distance image comprising pixels corresponding to the object distance is generated (a region growing); and the moving object is detected.

(2) It is well known in the art that an object region is set
15 for detecting a moving object (see Cited reference 2, paragraphs 0028-0029), and that a contour of the moving object is extracted for detecting the moving object.

(3) It is obvious for those skilled in the art that, when the distance information is generated, a tilt angle of an image
20 pickup means and a height thereof from the installation surface are used.

(4) It is well known in the art that an edge image is generated when the distance information is generated (see Cited reference 3, paragraphs 0013-0014), and that flag information indicating
25 an already-extracted region or the like is set for an already-processed region.

(5) Therefore, the inventions according to Claims 1, 3 and 5-9 of this application are inventions which could be easily made by those skilled in the art based on the inventions described in the Cited References 1-3 and well-known technologies in the art.

List of Cited References

1. Japanese Laid-Open Patent Application, Publication No. HEI 09-185720
2. Japanese Laid-Open Patent Application, Publication No. 2001-005975
3. Japanese Laid-Open Patent Application, Publication No. HEI 08-210847

[Reason 2]

The description of Claims of the present application do not satisfy the requirements provided in Japan Patent Law, Article 36, Paragraph 6, Item 2, in the following points.

Note

- (1) Claims 1, 8 and 9 describe "setting, based on the distance information and the movement information, an object distance at which an abovementioned moving object exists". It is not clear that how "an abovementioned moving object exists" is determined based on what type of "the distance information and the movement information".

(2) Claims 1, 8 and 9 describe "setting, within the object distance image and in correspondence to at least the object distance, an object region to be subject to the detection of the abovementioned moving object". However, it is not clear
5 in what way the "object region" is set.

(3) Claim 2 describes "the totals of pixels". However, it is not clear what are "the totals of pixels" (Do they refer to a cumulative value of pixel values? Or to the number of pixels?).

It is also not clear that, when "the totals of pixels" are
10 in what state, it is determined that the "abovementioned moving object exists".

(4) Claim 4 describes "pixel amounts". However, it is not clear what are the "pixel amounts". It is also not clear that what is a difference between the "pixel amounts" and the "totals
15 of pixels" of Claim 2.

If any new reason for rejection is found, the reason will be notified.

20 Record of Prior Art Literature Search

Field searched: IPC G06T7/00-7/60

DB name

It is to be noted that this Record of Prior Art Literature
25 Search does not comprise the reasons for rejection.

拒絶理由通知書

IDS P39815 本田技研工業



特許出願の番号	特願2002-334970
起案日	平成19年 1月16日
特許庁審査官	新井 則和 8937 5H00
特許出願人代理人	磯野 道造 様
適用条文	第29条第2項、第36条

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものである。これについて意見があれば、この通知書の発送の日から60日以内に意見書を提出して下さい。

理 由

[理由1]

この出願の下記の請求項に係る発明は、その出願前日本国内又は外国において頒布された下記の記事に記載された発明又は電気通信回線を通じて公衆に利用可能となった発明に基いて、その出願前にその発明の属する技術の分野における通常の知識を有する者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により特許を受けることができない。

記 (引用文献等については引用文献等一覧参照)

- ・請求項 1, 3, 5-9
- ・引用文献等 1-3
- ・備考

(1) 刊行物1 (段落0024-段落0026参照) には、移動物体検出装置において、距離情報及び動き情報に基いて、移動物体が存在する対象距離を設定し (視差値が最も大きい)、上記対象距離に対応する画素からなる対象距離画像を生成し (領域成長)、移動物体を検出する旨が記載されている。

(2) また、移動物体を検出する対象となる対象領域を設定すること (刊行物2の段落0028-段落0029参照)、物体を検出する際に輪郭を抽出することはいずれも周知の技術である。

(3) また、距離情報を生成する際に撮像手段のチルト角及び設置面からの高さをを用いることは当業者にとって自明の事項である。

6 (4) また、距離情報を生成する際にエッジ画像を生成すること（刊行物3の段落0013－段落0014参照）、処理済みの領域に対して抽出済領域等のフラグ情報を設定することはいずれも周知の技術である。

(5) したがって、本願請求項1, 3, 5－9に係る発明は、刊行物1－3に記載された発明及び周知の技術に基いて、当業者が容易に発明をすることができたものである。

引用文献等一覧

1. 特開平09－185720号公報
2. 特開2001－005975号公報
3. 特開平08－210847号公報

〔理由2〕

この出願は、特許請求の範囲の記載が下記の点で、特許法第36条第6項第2号に規定する要件を満たしていない。

記

(1) 請求項1, 8, 9には「前記距離情報及び前記動き情報に基づいて、前記移動物体が存在する対象距離を設定する」とあるが、上記「距離情報」「動き情報」がどのような場合に「移動物体が存在する」と判定するのか不明である。

(2) また、請求項1, 8, 9には「前記対象距離画像内に、少なくとも前記対象距離に対応して、前記移動物体を検出する対象となる対象領域を設定する」とあるが、上記「対象領域」を設定する方法が記載されておらず、その点明確でない。

(3) 請求項2には「画素の累積値」が如何なるものか記載されておらず、その点明確でない（画素値の累積値？ 画素の数？）。

また、上記「累積値」がどのような場合に「移動物体が存在する」と判定するのか不明である。

(4) 請求項4には「画像量」が如何なるものか記載されておらず、その点明確でなく、また、上記請求項2の「画素の累積値」との差異も不明確である。

拒絶の理由が新たに発見された場合には拒絶の理由が通知される。

先行技術文献調査結果の記録

・調査した分野 I P C G 0 6 T 7 / 0 0 - 7 / 6 0
 D B 名

この先行技術文献調査結果の記録は拒絶理由を構成するものではありません。